This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

HORE

Ø SPODCC / SPO

PN - JP10084649 A 19980331

PD - 1998-03-31

PR - JP19960261431 19960910

OPD - 1996-09-10

TI - CYLINDRICAL MICRO VIBRATION MOTOR WITH TERMINAL BRACKET

IN - SATO YASUMASA

PA - DAIICHI DENKO KK

IC - H02K5/22; H02K5/00; H02K7/075; H02K11/00

Small cylindrical motor for e.g. pager, telephone - has cylindrical bracket electrically connected to motor casing by holder as such that conductive material of motor electrically connects elastic conductive material of holder

PR - JP19960261431 19960910

PN - JP10084649 A 19980331 DW199823 H02K5/22 007pp

PA - (DAII-N) DAIICHI DENKO KK

IC - H02K5/00 ;H02K5/22 ;H02K7/075 ;H02K11/00

- AB J10084649 The motor has a casing with a shaft. A displaceable weight is coupled to one end of the shaft. A brush holder on one end of the motor has electrically conductive terminals and a conductive material. Either terminal acts as positive or negative terminals which electrically connects the brush on the motor shaft.
 - The motor casing is supported by the lateral supports of a cylindrical elastic bracket (10) formed with a conductive material. A cylindrical holder (12) electrically connects the casing and the bracket. A resin insulator (14) of the holder insulates the bracket from an elastic conductive material. When mounting the motor with the bracket and the holder, the elastic conductive material electrically connects the conductive material.
 - ADVANTAGE Can be easily mounted to electronic circuit substrate. Can be easily removed from holder, hence simplifying motor replacement and repair.
 - (Dwg.12/15)

OPD - 1996-09-10

AN -,1998-257839 [23]

@ [N.] 100

PN - JP10084649 A 19980331

none none none

PD - 1998-03-31

AP - JP19960261431 19960910

IN - SATO YASUMASA

PA - OPTEC DAI ICHI DENKO CO LTD

- CYLINDRICAL MICRO VIBRATION MOTOR WITH TERMINAL BRACKET

 AB - PROBLEM TO BE SOLVED: To obtain a cylindrical micro vibration motor with a terminal bracket which facilitates replacement and repair of the vibration motor very much.

- SOLUTION: A cylindrical micro vibration motor4 obtained by fitting an eccentric weight 3 to a rotating shaft 2 of a cylindrical micromotor 1 is equipped with a conductor 8 coming into electrical contact with a conducting terminal 5-2. An elastic-body bracket 10 for holding the vibration motor holds the vibration motor 4 elastically and the bracket 10 and a motor casing 6 are connected electrically. A holder 12 for holding the vibration motor integrates the elastic-body bracket 10 with an elastic conductor, integrating them from each other electrically by an insulator 14 such as resin. By fitting the vibration motor 4 in the elastic-body bracket 10 for holding the vibration motor, the elastic conductor is brought into elastic contact with the conductor 8 provided at the other end of the micromotor 1 and is connected thereto electrically.
- H02K5/22 ;H02K5/00 ;H02K7/075 ;H02K11/00

none

(19)日本回符許广 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出對公路各份

特開平10-84649

(43)公開日 平成10年(1998) 3月31日

	5/22 5/00 7/075 11/00	設別配号	庁内 監理採月	:	6/00 7/075 11/00	:	技術表示 A X FD (全 7]	
(21)出風許司	3	特別平8-261481 平成3年(1990) 9月10日		(71) 出國人	000208824 第一個工株式会社 東京都千代出区式の内3-1-1 国際ビ ル内 佐藤 安正 山口県政河澤玖可瀬田1600番地の12 第一 個工株式会社山口工場内			•
			•			·.		

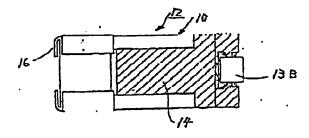
(64) 【発明の名称】 対子プラケット付き円筒形マイクロ扱動モータ

.(牙)【要約】

(修正有)

【誤題】 振動モータの交換や修理の極めて容易な場子 プラケット付き円向形マイクロ撮動モータを得る。

【解決手段】 円筒形マイクロモータ1の回転軸2に何心ワエイト3を取益した円筒形マイクロ振動モータ4は、送電ターミナル5-2と経気的に接触する源定体8を備える。振動モータ採売用弾性体ブラケット10は弾力的に該振動モータ4を挟持し、当該ブラケット10とモータケーシング6とを電気的に接続させる。振動モータ採売用ホルダ12は、理性体ブラケット10と弾性等電体13とを互いに樹脂などの絶縁体14によって電気的に絶縁して一体化する。弾性薄電体13は、当該振動モータ疾沖用弾件位プラケット10に振動モータ4を装着することでマイクロモータ1の他端に設けた導電体8と弾力的に接触し電気的に接続される。



【特許結束の範囲】

【詰求項1】 ト記構成要素の乃主のを備えたことを特徴とする端了ブラケット付き円筒形マイクロ振動モータ.

- の 円筒形マイクロモータ(1)の一端部に突出する回 転輪(2)に傷心ウエイト(3)を取替した円筒形マイ クロ振動モータ(4)は、円筒形マイクロモータ(1) の他端外局部に座電ターミナル(5-1)を設出した専 低性を有する円筒形マイクロモークケーシング(6)と 電気的に接続させていること。
- 窓円筒形マイクロ振動モータ(4)は、円筒形マイクロモータ(1)の他端に上記等電ターミナル(5ー1)と電気的に純緑した海電ターミナル(5ー2)を偏えていること。
- ⑤ 円筒形マイクロモータケーシング(6)の他端に表 着した起縁体でできたプラシホルグ(7)は、上記等電 ターミナル(5-2)と電気的に接触する等電体(8) を備えていること。
- 上記添電ターミナル(5・1)と添電タ・ミナル (5-2)は、何れか一方が円筒形マイクロモータ
- (1)の正側電源場了側に接続するためのプラシ(9--
- 1)に空気内に接続され、他方は円筒形マイクロモータ (1)の負側な返端子側に接続するためのプラシ(9ー
- 2) に電気的に接続されていること。
- 回 円筒形マイクロ振動モータ扶持用強件体プラウット (10)は、円筒形マイクロ振動モータ(4)の関西部を挟持する一対の円筒形マイクロ振動モータ側面部挟持片(11-1、11・2)を持つ等電体材料で形成したものに構成され、当該円向形マイクロ振動モータ探持用弾性体ブラケット(10)に円筒形マイクロ振動モータ(4)を装持し、当該ブラケット(10)と円筒形マイクロモータケーシング(6)とき電気的に接続していること。
- □ 円筒形マイクロ振動モータ挟持用ホルダ(12)は、円筒形マイクロ振動モータ挟持用弾性体プラケット(10)と弾性導電体(13)とを互いに対路などの絶録体(14)によって電気的に絶縁して一体化していること。
- の 弾性運転体(13)は、当該円筒形マイクロ振動モータ疾持用弾性体ブラケット(8)に円筒形マイクロ振動モータ(4)を装着することで円筒形マイクロモータ(1)の他端に設けた導電体(8)と弾力的に接触し電気的接続されるような円筒形マイクロ振動モータ疾時用ホルグ(12)の位置に配置していること。

【発明の評細な説明】

[0001]

(発明の属する技術分野) 本発明は、ページャや携帯電話に用いられ、振動を発生させることにより電話の呼び出しがあったことを知らせるためなどの素板未築タイプに適する端子プラケット付き円筒形マイクロ振動モータ

に関する.

[0002]

【従来技術】ページャや携帯電話内の電子回路指載基板に円向形マイクロ振動モータも電子部品同様に容易に気装できるようにすることが望ましい。ここに従来の円向形マイクロ振動モータでは、基板に実装するに当たっては、モータ固定用の両面テープを用いたり、円向形マイクロ振動モータ法持用弾件体ブラッットを用いたりして、当該電子回路搭载基板に円向形マイクロ振動モークを固定した役、該モータのリード線をおざわる基板に半田付けしなければならず、日動化が難しい。

【0003】別の方法としては、円筒形マイクロ振動モーッを論干一体形に形成する方法がある。この方法によれば、上記の欠点を解消できるが、円筒形マイクロ振動モータが破損した場合には、その取り外し及び修復が応力という欠点がある。

[0004]

【発明の課類】この発明は、円向形マイクロ振動モータ 保持ホルグを用いることで円筒形マイクロ振動モータの 電子回路搭載差級への実装化を容易にし、尚且つ円間形 マイクロ振動モータ保持ホルグに円筒形マイクロ振動モータを装著するのみで、該円筒形マイクロ振動モータの 正、自側等 滅端子と円筒形マイクロ振動モータ 保持ホルダの正、負側電極との電気的接続が容易に行えるようにし、リード途の半円付け作業の不要化、組立作業の容易 化き図り、また円筒形マイクロ振動モータが 放損した場合でも該円筒形マイクロ振動モータを門間形マイクロ振動モータを開間形マイクロ振動モータを開間形マイクロ振動モータを開口であるようにすることで 製造 フ保持ホルグから極めて容易に外せるようにすることで 課題になされたものである。

[0005]

【発明の課題を達成するための手段】円筒形マイクロモータ1の一端部に突出する回転軸2に偏心ウエイト3を取着した円筒形マイクロ振動キータ4は、円筒形マイクロモータ1の他端外周部に夢電タ・ミナル5・1を露出した時間性を有する円筒形マイクロモータケーシング6と重気的に接続させ、該円筒形マイクロ振動モータ4は、円筒形マイクロモータ1の他端に上記専電ターミナル5ー1と重気的に接触した雰ェターミナル5ー2を値える。円筒形マイクロモ・タケーシング6の他端に要着した絶縁体ででをたプラシホルダ7は、上記等電ターミナル5ー2と電気的に接触する等電体8を備える。

【0006】上記簿電ターミナル5-1と導電ターミナル5-2は、何れか一方が円向形マイクロギータ」の正側電源端子側に接続するためのブラシ9-1に電気的に接続し、他方は円筒形マイクロモータ1の負側電源端子側に接続するためのブラシ9-2に電気的に根続する。【0007】円筒形マイクロ振動モータ供持用弾性体ブラクット10は、円筒形マイクロ振動モータ4の側面部を挟持する。対の門筒形マイクロ振動モータ側面部挟持

片11-1、11-2を持つ容電体材料で形成したものに構成され、当該円筒形マイクロ振動モータ採売用野性体プラケット10に円筒形マイクロ振動モータ4を装着することで弾力的に該振動モータ4を挟持し、当該ブラケット10と円筒形マイクロモータケーシング6とを電気的に接続する。

【0008】門同形マイクロ振動モータ挟持用ホルダ12は、円筒形マイクロ振動モータ挟持用理性体プラケット」のと理性琢電体13とを互いに樹脂などの絶縁体14によって電気的に絶縁して一体化する。弾性導電体13は、当該円向形マイクロ振動モ・タ4を装着することで円同形マイクロモータ1の他端に設けた導電体8と弾力的に接触し電気的接続されるような円筒形マイクロ振動モータ対持用ホルダ12の位置に配置する。以上のように構成する端子プラクット付き円筒形マイクロ振動モータを提供することで、本発明の課題は達成できる。【0009】

【発明の実施の形理】

(作用)図示せず電子回路突装基故に装着したリフロー好における表面実装可能な円筒形マイクロ振動モータ保持ホルダ12の円筒形マイクロ振動モータ探科用弾性ブラケット10の上端開口部から一対の円筒形マイクロ振動モータ側面部挟持片11-1、11-2をその弾性に拡して押し広げて、円筒形マイクロ振動モータ4を、その側面部を臨まして、上記ブラケット10の上記ブラケット10の内部に振動モータ4を挿入する。挿入し終わると、「扶持片11-1、11-2の弾性によって元位置に復帰するので、振動モータ4は、その位置に保持される。

【0010】上記挿入において、上記保持ホルダ12 は、ブラケット10の一端部に振動モータ動方面を動却 割片16を形成しており、他端部には弾性導電体13を 形成しているため、上記ホルダ12内に振動モータ4を 位置決め保持でさる。

【0011】また上記ホルダ12内に振動モータ4を位置決め保持すると、プラケット10と円向形マイクロモータナーシング6とが弾性接触し電気的に接続される。また円向形マイクロモータ1の他電部に監査したプラシホルダ7に装着した高液体8と受性事電体13とが電気的に接触する。モータケーシング6は、導電ターミナル5ー1と電気的に接触され、該ターミナル5ー1と電気的に接触し、該プラシ9 1は回転電機子17側に取り付けられた整流子18と電気的に接触する。上記理性高電体13と電気的に接触する事電体8は、海電ターミナル5ー2と電気的に接触しており、該導電ターミナル5ー2はプラシ9ー2と電気的に接触し、該ブラシ9ー2は回転電機子17側に取り付けられた整流子18と電気的に接触する。

【0012】従って、図示せず電子回路実施基板にそれ

ぞれ正側電源給電用電極及び貝側電源給電用電極を形成しておき、モータケーシング6を貝側電源給電用電極に 電気的に接続し、弾性部電体と正側電源給電用電極とを 電気的に接続しておき、該正側電源給電用電極、負側電源 調給電用電極それぞれに下側電源、自側電源を供給する ことで、上記回転電機了17に電源を供給して振動モー タイを回転させることが出来、その回転によって偏小ウエイト3が部分円偏心回転して遥心力による振動を発生 させ、電子回路実装器板15を介してページャや携帯電 活の筐体を振動させるので、該ページャや携帯電 活の筐体を振動させるので、該ページャや携帯電 に付けているものに、その振動によって電話の呼び出し があることを伝える。

[0013]

【発明の一実施例】

(第1実験例) 図1は円筒形マイクロモーナ1の一端か **ら突出する回転軸2に偏心ウエイト3を取着し且つ他端** にブラシホルダフを収養した円筒形マイクロ振動モータ 4の側面図、図2は同振動モータ4の側面から見た細断 面図で、ブラシホルダフの外側鳴部に将軍体8を執着す る場合の説明図、図3はブラシホルダ7の外側端部に等 軍体8を装着した場合の同振動モータ4の側面から見た 縦断面図、図4は円筒形マイクロ筋動モータ4を偏心ウ エイト3側から見た場合の図面、図5は円筒形マイクロ 振動モータ保持ホルダ12を一幅万向から見た場合の図 面、図6は円筒形マイクロ振動モーク保持ホルダ12を 他端方向から見た場合の凹血、凹づは円筒形マイクロ振 **助チータ保持ホルダ12に円筒形マイクロ振動モータ4** を装着した場子プラケット付き円筒形マイクロ振動モー タを一端方向から見た場合の図面、図8は同端子ブラナ ァト付き円筒形マイクロ振動モータを他端方向から見た 図面、図9は円筒形マイクロ振動モータ保持ホルダ12 の上面図、図10は同円筒形マイクロ振動モータ保持ホ ルグ12の側面図、凶11は同円筒形マイクロ振動モー タ保持ホルダ12の底面図、図12は円筒形マイクロ振 動モータ保持ホルダ12に円筒形マイクロ振動モータ4 を装着した電子プラケット付き円向形マイクロ振動モー タの側面図である。以下、図1乃至図12を参照して、 本発明の第1天応例としての端子ブラケット付き円筒形 マイクロ振動モータについて説明する。

【0014】まずこの発明に超した一例としての円筒形マイクロ振動モータとしては、図1万至図3に示す円筒形マイクロ振動モ・ク4を用いることとする。主に図1万至図3を参照して説明すると、この円筒形マイクロ振動モータ4は円筒形マイクロモータ1の一端から突山する回転軸2に隔心ウエイト3を取巻したものとなっている。個心ワエイト3は、図4に示すように魅方向から見た形状が半円状を成したものとなっており、タングステン合金などの高比重合金で形成したものを用いている。これは偏心ワエイト3が部分円運動しながら偏心回転することで発生する違心力を大きなものにし、大きな振動

が待られるようにするためである。

【0015】円筒形マイクロ振動モータ4を稍成する円筒形マイクロモータ1の一例としては、図2及び図3に示した標準のものを用いる。この円筒形マイクロモータ1は、座性体で出来た円筒形マイクロモータケーシング6の一端部に回転軸2と同心状の磁性体材料で形成した円筒状の軸承ハウス19を固定し、その両端部内間に軸受20、21を設けて回転軸2を軸承する。尚、このモータケーシング6は、全てあるいは適宜部分を扱記する 探電ターミナルシー2と電気的に接続させるために延定体を整布するか。 空室体で形成すると長い。

【0016】上記軸なハウス19の外周に円筒形の界磁マグネット24を固定する。該界磁マグネット24としては、同方向に沿ってN極、5極を有する2極に存磁された円筒形状のものを用いる。

(0017)回転軸2の他端部にボス22を設け、これに回転電機子支持体23を固定し、該支持体23の外周に円間形のコアレス電機子でできた回転電機子17の他端部内周を接着剤などの適宜な手段で固定する。該回転電機子17は、界極マグネット24と経方向の空隙を介して該界磁マグネット24の外周を回転する。

【0018】上記回転電機子支持体23の回転機関りに 被数の整旗子片から成る整流子18を回転軸2と同心状 に設ける。

【0019】 エータケーシング6の仲端部には、音気的 能縁傾距で形成した中空ブラシホルダ7が装むする。こ のブラシホルダソには、それぞれ下側電源、自側源源側 に接続される 対の海電材で形成したブラシ9-1、9 -2が装着され、上記感流子18に指接され、回転電磁 子17に通電を行うようになっている。尚、図では、図 面の都合上、ブラシ9-1のみを描く。

(0020) ト記プランター1は、モータケーシング6の外間部に一部分を露出させるように構成された専電ターミナル5ー1の一端部と電気的に接続してある。この 研電ターミナル5ー1は、その他端部を上記モータケーシング6の内間部に形成した専電体と電気的に接続させている。

【0021】上記図示せずブラシ9ー2は、他端部がブラシホルゲアの他端開口部26に延びたし字形に形成され寄電ク ミナル5 1の一端部と電気的に接続してある。この専電ターミナル5ー2は、ブラシホルダアによって寄電ターミナル5ー1と電気的に発録されている。【0022】ブラシホルダアの他唱曲には、上記時電ターミナル5ー2と電気的に接続させるための容器体8を挿入するための容電ターミナル挿入用凹部25で形成している。特電体Sは、上記凹部25に挿入取納される部分とは別にブラシホルゲアの他端間口部26に挿入される抜け止め片8Aと持ち、この抜け止め片8Aに抜け止め完配8Bを形成している。従って、抜り止め片8Aと推り止め完配8Bを形成している。従って、抜り止め片8Aと他端間口部26関に臨まして存電体8を挿入すること

で、図3に示すように該等電体とをブラシホルダ7の他端面に 装着できる。尚、抜け止め完起8Bは、図示せず 固定側部分と係合し、等電体8の抜け止め作用を行う。 【0023】以上が円筒形マイクロ振動モータ4部分である。次に端子ブラケット付き円筒形振動モーク27について図5万至図12を用いて説明する。

【UU24】第子プラケットとなる円間形マイクロ極勁 モータ扶持用弾性プラケット10について図5万章図1 2を用いて説明すると、このプラケット10は、円筒形 マイクロ振動モータ4の側面部を扶持する上端閉口部2 アを有する一対の弾性力を持つ導電材料で形成された円 筒形マイクロ振動モータ共時片11-1、11-2を持つ(図5万章図8変照)。

【0025】このモータ採汚用理性プラケット10は、上記一対の共持片11-1、11-2を押し広げて上端 開口部27からモータ4を図7に示すようにその側面を 超まして当該プラケット10内に 挿入することで弾力的 に当該モータ4をブラケット10内に挟持させ、当該プラケット10とモータケーシング6とを収象的に独状する。以上のようにモータ4を設合した際(図7及び図8 参照)、当該モータ4が軸方向に動かないように内端部にそれぞれ振動データ軸方向移動規制片16を上記扶持片11-1、11-2に 体形成している。

【UU26】円向形マイクロ振動モータ保打ホルダ12は、図5万至図12を参照してブラケット10と弾性導電体13とをこれらの下部において絶縁体、例えば値脂14をモールドなどすることによって互いに延気的に絶縁して一体化している。弾性導電体13は、回脂14の他協部側位置にモールド回声される。この弾性導電体13は、ブラケット10内にモータ4を設着した際に、設モータ4の他端部に装着した運運体8と黄気的に接触する部分13分と、保持ホルダ12を電子回路突装蓋板15に搭載した際に該基板15に形成したブリントバターン面と接触する位置にまて延びて接触し電気的等通をなす延長部13日を持つ、以上のようにして、円筒形マイクに振動モータ挟約用弾性ブラウット10は構成されて

【0027】 電子回路蒸製器板に設着した円筒形マイクロ振動モータ保持ホルグ12の円筒形マイクロ振動モータ保持用弾性ブラケット10の上端阴口部から一対の円筒形マイクロ振動モータ側面部扶持片11-1、11-2をその弾性に抗して押し広げて、円筒形マイクロ振動モータ4を、その側面部を臨まして、上記ブラウット10の上記ブラケット10の内部に振動モータ4を挿入する。挿入し終わると、探持片11-1、11-2の弾性によって元付荷に振帰するので、振動モータ4は、その位置に保持される。

【0028】従って、まずプロケット10には、振動モーク戦方向移動規制片16を形成しているため、上記ホルダ12内に振動モータ4は位置決め保持すると、ブラ

クット10と円向形マイクロモークケーシング6とが浮性接触し電気的に接続される。また円筒形マイクロモータ1の他端部に装着したグラシホルダ7に装着した琢電体8と呼性等電体13とが電気的に接触する。モータケーシング6は、容電ターミナル5ー1と電気的に接触され、該グラシ9・1は回転電機子17側に取り付けられた整流子18と電気的に接触する。上記界性容電体13と電気的に接触する適望体8は、容電ターミナル5ー2と電気的に接触しており、該導電ターミナル5ー2はブラシ9ー2と電気的に接触し、該ブラシ9ー2は回転電機子17側に取り付けられた整流子18と電気的に接触する。

【0029】このため端子ブフケット付き円筒形マイクロ振動モータを電子回路実装工板の所定箇所に配設すると共に、電子回路共装工板にそれぞれ下側部連絡電用電極及び負側電源給電用電極を形成しておけば、例えば、モータケーシング6を負側電源給電用電極に電気的に接続し、弾性選挙体13の延長部13Bと接触する正側電源給電用電極とを電気的に接続し、該正側電源給電用電極とも電気的に接続し、該正側電源:負側電源給電用電極ともで、上記回転電機子17に電源を供給して振動モータ4を回転させん。とが出来、その回転によって偏心ウエイト3が部分円隔心回転して遅心力による 地動を発生させ、電子回路実装基板15を介してベージャや抹帯電話の保体を振動させるので、該ペ・ジャや挟帯電話を身に付けているものに、その振動によって電話の呼び出しがあることを伝える。

【0030】(第2実施例)図13万至図15を季照して本発明の第2等施例について説明する。尚、第1失版例と共通する箇所の説明は、重複するので上記説明を参照して省くこととする。

【0031】図13を参照して第2実施例では、円筒形マイクロ振動モータ保持ホルダ12、としてU字状の野性速電体13、を用いている。この理性等電体13、は上記等電体8との接触を高めるため、該等電体8と接触するする部分13、Aを更に延長折曲したU字状のものとなっており、他場部13、Bを当該円筒形マイクロ振動モータ保持ホルダ12、を取り付ける電子国路失業器板15に形成した図示しない象源供給用の電極部と接触させることが出来るようにしている。

【UU32】電子回路実践差収15に取り付けて形成した端子ブラケット付き円間形マイクロ振動モークの側面図は図14に示す通りで、該端子ブラケット付き円筒形マイクロ振動モータの端部方向から見た図を図15に示す。作用効果は第1実施例の場合と共通するので、その詳細は省略する。

【0032】(効果) 従って、本第明の端子ブラケット 付き円筒形マイクロ振動モータによれば、極めて容易に 電子回路実護単板に装着でき、また円筒形マイクロ振動 モータが何らかの理由で飲損した場合でも、当該円筒形マイクロ振動モータそのものを保持ホルグから容易に取り外せるので、円筒形マイクロ振動モータの交換や修理が極めて容易になる。

【図面の簡単小説明】

【図1】 円筒形マイクロモータの・増から突出する回 転輪に偏心ウエイトを収奪し且つ他端にブラシホルダを 取着した円筒形マイクロ振動モータの側面図である。

【図2】 同振動モータの側面から見た縦断面図で、ブラシホルダの外側端部に浮電体を読着する場合の説明図である。

【図3】 ブラシホルダの外側端部に将電体を張者した場合の同振動モータの側面から見た範囲面図である。

【図4】 円筒形マイクロ振動モータを偏心ウエイト側 から見た場合の図面である。

【図5】 円筒形マイクロ振動で タ保持ホルダを一端 方向から見た場合の凹面である。

【図6】 円筒形マイクロ振動モーク保持ホルグを他端 方向から見た場合の図面である。

【図7】 円筒形マイクロ振動モータ保持ホルグに円向 形マイクロ振動モータを装着した端子プラケット付き円 筒形マイクロ振動モータを一端方向から見た場合の図面 である。

【図8】 同端子ブラケット付き円筒形マイクロ振動モータを他端方向から見た図面である。

【図9】 円筒形マイクロ振動モータ保持ホルダの上面図である。

【図10】 - 同円筒形マイクロ振動モータ保持ホルダの 側面図である。

【図11】 同円筒形マイクロ振動モータ保持ホルダの 底面図である。

【図12】 円筒形マイクロ振動モータ保持ホルグに円 筒形マイクロ振動モータを表音した略子ブラケット付き 円筒形マイクロ振動モータの側面図である。

【図13】 本光明第2実施例としての円筒形マイクロ 振動モータ保持ホルダの側面図である。

【図14】 同円筒形マイクロ振動モーク保持ホルダに 円筒形マイクロ振動モータを装着した端子ブラケット付き円筒形マイクロ振動モータの側面図である。

【図15】 同円筒形マイクロ振動モータ保持ホルダに 円筒形マイクロ振動モータを監査した電子プラケット付き円筒形マイクロ振動モータを地端面方向から見た図面である。

(伊坂の骨谷)

- 1 円筒形マイクロモ・タ
- 2 回転軸
- 3 仮心ウエイト
- 4 円筒形マイクロ振動モータ

5-1、5-2 芭蕉ターミナル

6 円筒形マイクロモータケ・シング

7 ブラシホルダ

8 益起体

8A 抜け止め片

BD 抜け止め突起

9-1、9-2 ブラシ

10 円筒形マイクロ振動モータ挟持用弾性グラケット

11-1、11-2 円筒形マイクロ振動モ 夕側面部 映画片

12.12 円筒形マイクロ振動モータ保持ホルゲ

13、13 弹性深电体

14 絶縁体

15 超了回路实装基板

16 振動モータ軸方向移動規制片

17 回転電景子

18 空流子

19 軸承ハウス

20、21 軸受

22 ボス

23 回転電機子支持体

21 界磁マグネット

25 海証ターミナル挿入用凹部

26 他端闭口部

2.7 上端開口部

[2]1]

【図2】

【网4】

